

## DAFTAR PUSTAKA

- Akbar, I., Ismail, N., & Rachmilda, T. (2020). Rancang Bangun Pendeteksi Posisi Sudut dan Kecepatan Sesaat Dengan Menggunakan Rotary Encoder KY-040. 289 - 290.
- Dawud, A. (2019, Maret Rabu). *membaca data IMU gy-25 dengan Arduino*. Diambil kembali dari <http://www.arduino.web.id: http://www.arduino.web.id/2019/03/membaca-data-imu-gy-25-dengan-arduino.html>
- Fahmizal, Rijalussalam, D. U., Budiyanto, M., & Mayub, A. (2019). Trajectory Tracking pada Robot Omni dengan Metode. *JNTETI, Vol. 8, No. 1, Februari 2019*, 35 - 36.
- Pambudi, W. S. (2011). Rancang Bangun 3 Wheels Omni-Directional Mobile Robot Menggunakan Sensor Position Sensitive Device (Psd) Serta Sensor Vision Dengan Metode Kendali Fuzzy Logic Controller (Flc) Untuk Menghindari Halangan . *Seminar Nasional Teknologi Informasi & Komunikasi Terapan 2011 (Semantik 2011) ISBN 979-26-0255-0, 2 - 3*.
- STMicroelectronics. (2015, Agustus 21). *STM32F103x8*. Diambil kembali dari <https://www.st.com: https://www.st.com/resource/en/datasheet/stm32f103c8.pdf>
- STMicroelectronics. (2020, Oktober 12). *User manual Discovery kit with STM32F407VG MCU*. Diambil kembali dari [https://www.st.com/: https://www.st.com/resource/en/user\\_manual/dm00039084-discovery-kit-with-stm32f407vg-mcu-stmicroelectronics.pdf](https://www.st.com/: https://www.st.com/resource/en/user_manual/dm00039084-discovery-kit-with-stm32f407vg-mcu-stmicroelectronics.pdf)
- Wahab, F., Sumardiono, A., Al Tahtawi, A. R., & Mulayari, A. F. (2017). Desain dan Purwarupa Fuzzy Logic Control untuk Pengendalian Suhu Ruangan. *JTERA - Jurnal Teknologi Rekayasa, Vol. 2, No. 1, Juni 2017*, 1 - 8.
- Yunardi, R. T., Arifianto, D., Bachtiar, F., & Prananingrum, J. I. (2021). Holonomic Implementation of Three Wheels Omnidirectional Mobile Robot Using DC Motors. *Journal of Robotics and Control (JRC) Volume 2, Issue 2, March 2021 ISSN: 2715-5072 DOI: 10.18196/jrc.2254*, 66.